(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

FI

(11)特許出願公開番号

特開平5-189484

(43)公開日 平成5年(1993)7月30日

(51)Int.Cl.5

識別記号

庁内整理番号

G 0 6 F 15/40

500 Q 7060-5L

Z 7060-5L

技術表示箇所

審査請求 未請求 請求項の数4(全 15 頁)

(21)出願番号

特願平4-182660

(22)出願日

平成4年(1992)7月9日

(31)優先権主張番号 特願平3-172770

(32)優先日

平3(1991)7月12日

(33)優先権主張国

日本(JP)

(71)出願人 000003078

株式会社東芝

神奈川県川崎市幸区堀川町72番地

(72) 発明者 高 原 憲 一

神奈川県川崎市幸区小向東芝町1 株式会

社東芝総合研究所内

(72)発明者 川 本 敦 子

神奈川県川崎市幸区小向東芝町 1 株式会

社東芝総合研究所内

(72)発明者 鈴 木 孝 夫

神奈川県川崎市幸区小向東芝町1 株式会

社東芝総合研究所内

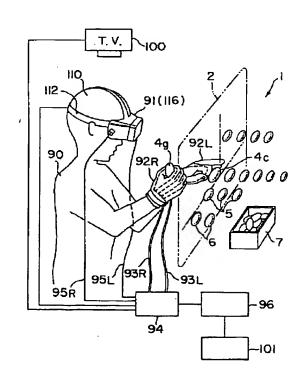
(74)代理人 弁理士 佐藤 一雄 (外3名)

(54)【発明の名称】 情報検索装置

(57)【要約】

【目的】 データベース等の情報検索を効率的かつ容易 に行う。

【構成】 立体視装置により映像空間1内に検索インデ ックスを表示するカプセル映像4、5…を映し出す。と のカプセル映像4、5…を仮想腕の手8尺、8上で直接 操作し、そのときの手の動作パターンにより入力情報を 認識する。この入力情報により演算部で所定のカプセル 映像が表示するインデックスの集合論理演算を行う。と れにより所定のデータベースの照合検索を行う。



20

【特許請求の範囲】

【請求項1】データベースを属性管理するインデックス の集合を検索者の視界内の立体映像空間内にインデック ス表示体映像により表示して視覚的に認識させる立体視 装置と、インデックス表示体映像に対する検索者の身体 の動作パターンを入力情報として検出し上記立体映像空 間内に身体の動作パターンを表示する入力装置と、この 入力装置を介して入力された身体の動作バターンによる 入力情報を認識し、所定のインデックス表示体映像が表 示するインデックスの集合演算を行なうことにより上記 10 データベースの照合検索を行なう演算部とを備えたこと を特徴とする情報検索装置。

【請求項2】入力装置は検索者の手の動作バターンを入 力情報として検出し、立体視装置の立体映像空間内に手 の動作パターンを表示することを特徴とする請求項1記 載の情報検索装置。

【請求項3】立体視装置は立体映像空間内に設定された 時間座標軸にインデックス表示体映像を表示し、演算部 は所定のインデックス表示体映像が表示するインデック スの集合演算を時系列により行なうことを特徴とする請 求項1記載の情報検索装置。

【請求項4】データベースを属性管理するインデックス の集合を検索者の視界内の二次元映像空間内にインデッ クス表示体映像により表示して視覚的に認識させる二次 元視装置と、インデックス表示体映像に対する検索者の 身体の動作バターンを入力情報として検出し上記二次元 映像空間内にこの動作パターンを表示する入力装置と、 この入力装置を介して入力された身体の動作パターンに よる入力情報を認識し、所定のインデックス表示体映像 上記データベースの照合検索を行なう演算部とを備えた ことを特徴とする情報検索装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は情報検索装置に係り、特 に立体視装置により立体映像空間内に表示されたカプセ ル映像を検索者がデータ入力装置を介して掴んで選択す るという人工現実感(Artificial Reality: AR)のも とでデータベースの照合検索を行えるようにした情報検 索装置に関する。

[0002]

【従来の技術】情報の氾濫期に入り、自分に必要な情報 をすばやく的確に獲得することが求められている。この ため大量の情報を容易に検索する作業の重要性が注目さ れてきている。従来の情報検索装置における入出力イン タフェースでは、キーワード等の入力にキーボード、タ ッチパネル、マウスなどが使用され、この入力キーワー ドにより照合検索を行い、得られた情報を画像やプリン ト出力により取り出すようになっている。したがって、

ータベースの体系を知っている熟練者のみが端末機のキ ーボード等を操作して情報検索を行っていた。

【0003】これに対して最近のコンピュータシミュレ ーションの分野において、多くのユーザが利用できると とを目的として人間の動作と視覚、聴覚等の五感とをた くみに利用したコンピュータインタフェースが開発、研 究されている。いわゆる人工現実感(AR)である。 【0004】この人工現実感は現在大きく2つの開発分 野に分けられる。1つの分野はバーチャルリアリティ (Virtual Reality) と呼ばれるもので、このバーチャ ルリアリティの世界では、コンピュータグラフィックス の映像内にインタフェースの操作者の分身である「ユー ザエージェント」を登場させ、この「ユーザエージェン ト」を介して操作者がコンピュータグラフィックス内に 展開される世界を体験することができるというものであ る。もう1つの分野はテレイグジスタンス(Tele-Exist ence) と呼ばれ、操作者は遠隔連動しているマニピュレ ータを介して離れた場所のロボットを自分の分身のよう に操作できるというものである。この両者は、テレイグ ジスタンスが現実の環境に対応した作業面を主眼として いるのに対してバーチャルリアリティはコンピュータ自 体のインタフェースとして利用していこうというもので

【0005】ところで、後者のバーチャルリアリティを 実現するためのコンピュータシミュレーションツールの 一例として、立体視装置とデータグローブが開発されて いる。このうち立体視装置はユーザに3次元コンピュー タグラフィックスの世界を提供するもので、米国特許第 4,881,068号、第4,853,769号、第 が表示するインデックスの集合演算を行なうことにより、30~4、834、476号及び第4、160、973号など 数多く提案されている。このうちバーチャルリアリティ では実際に結像した立体画像をあたかも直接手で取り扱 うことができるかのように体感させるため、操作者の手 の動作により映像を遮らないものが採用されている。た とえばNASAで開発され、米国VPLResearc ,h社で製品化された「アイフォン」は、スキーゴーグル に似た眼鏡状の装置の内面に液晶の表示器を取り付けた 立体視装置である。一方、データグローブは操作者の手 の動作をコンピュータに入力するための入力インタフェ 40 ースで手袋の各部の表面に磁気センサや光ファイバが装 着されている。これにより操作者の手の位置や手の動作 バターンを検知認識でき、コンピュータに所定の入力情 報をインプットすることができる。

[0006]

【発明が解決しようとする課題】ところで、上述のよう に従来のキーボードなどが使用されている情報検索装置 では、一般の人が使うには抵抗があり、使えても効率的 でないという問題がある。また、情報の表示方法もCR T (カソードレイチューブ)などの平面ディスプレイ表 実際の情報検索ではキーボードに慣れていて、かつ、デ 50 示を行っているため、検索インデックスの重み付けを検

索者が直接的には認識できなかった。さらにこの平面デ ィスプレイ表示では複数の画面を同時に表示するマルチ ウィンドウなどの表示方法も可能であるが、情報が多く なると複数の表示画面が重なって展開されるので、画面 が見にくく、検索インデックス等の情報間の繋がりを効 果的に表示できず混乱を招くことが多かった。

【0007】一方、バーチャルリアリティは、コンピュ ータグラフィックスのシミュレーションツールとしては 使用されていたが、データーグローブを用いてコンピュ ータ内のデータベースに直接アクセスするための媒体を 10 設定し、この媒体を介して集合論理演算を行うことはさ れていなかった。

【0008】そこで本発明の目的は上述した従来の技術 が有する問題点を解消し、検索者が直接自分の手を使っ て画像空間に映像として配置されたインデックスとして の媒体を選択し、所定の指令動作を行ってデータベース の照合検索を直接的に行えるようにした情報検索装置を 提供することにある。

[0009]

【課題を解決するための手段】本発明は、データベース 20 を属性管理するインデックスの集合を検索者の視界内の 立体映像空間内にインデックス表示体映像により表示し て視覚的に認識させる立体視装置と、インデックス表示 体映像に対する検索者の身体の動作パターンを入力情報 として検出し上記立体映像空間内に身体の動作パターン を表示する入力装置と、この入力装置を介して入力され た身体の動作パターンによる入力情報を認識し、所定の インデックス表示体映像が表示するインデックスの集合 演算を行なうことにより上記データベースの照合検索を 行なう演算部とを備えたことを特徴とする情報検索装 置、およびデータベースを属性管理するインデックスの 集合を検索者の視界内の二次元映像空間内にインデック ス表示体映像により表示して視覚的に認識させる二次元 視装置と、インデックス表示体映像に対する検索者の身 体の動作バターンを入力情報として検出し上記二次元映 像空間内にこの動作パターンを表示する入力装置と、こ の入力装置を介して入力された身体の動作パターンによ る入力情報を認識し、所定のインデックス表示体映像が 表示するインデックスの集合演算を行なうことにより上 記データベースの照合検索を行なう演算部とを備えたこ 40 とを特徴とする情報検索装置である。

[0010]

【作用】上述したように本発明では、検索者がキーボー; ドの代わりに立体映像空間内または二次元映像空間内の インデックス表示体映像を直接操作し、そのときの身体 の動作パターンにより入力情報を認識し、演算部が所定 のインデックス表示体映像が表示するインデックスの集 合論理演算を行ってデータベースの照合検索を行うた め、キーボードの操作に慣れていない一般の人でもデー タベース等の情報媒体の照合検索を簡単に行うことがで、50 2 Rでカプセル映像 4 g を掴んでおり、左手データグロ

きる。また、照合検索のためのインデックスの集合を立 体映像空間内または二次元映像空間内でインデックス表 示体映像として表示しているので、検索対象であるイン デックスを視覚的に明瞭に認識でき、照合検索作業を容 易にすることができる。さらに、このインデックス表示 体映像に対して検索者の身体の各種動作パターンが固有 の入力情報として定義されているので、各種の動作バタ ーンをもとに検索装置は所定の動作を実施することがで きる。このときその入力情報により検索インデックスの 取捨選択が容易に行える。たとえばあるインデックス表 示体映像を掴んで弾くことによって対応する検索インデ ックスの削除を行え、インデックス表示体映像を手前に 引き寄せることによって検索インデックスの取り込みを

【0011】また、表示部にインデックス表示体映像を 表示するとともに、インデックス表示体映像に所定の動 作パターンを行なわせる入力情報を表示部上で入力し、 演算部でインデックスの集合論理演算を行なうことによ り、データベースの照合検索を簡単に行なうことができ る.

[0012]

30

行うことができる。

【実施例】以下本発明による情報検索装置の一実施例を 具体的な照合検索手順をもとに説明する。

【0013】図1は本発明による情報検索装置により映 し出される3次元映像空間と検索者との係わりを第三者 の視点から仮想的に示したものである。図中符号90 は、検索者を示し、この検索者90は、顔面にスキーゴ ーグル状の立体視装置91を装着するとともに、両手に 入力装置の一例としてのデータグローブ92尺、92し をはめている。このデータグローブ92R、92Lから はそれぞれ信号線93R、93Lが延出しており、これ ら信号線93R、93Lは演算部94に接続されてい る。この演算部94ではデータグローブ92を介して検 出される検索者90の動作パターンから所定の検索演算 部96へ入力するための入力情報データあるいは処理コ マンドを生成するとともに、データグローブ92を介し て検出される検索者90の動作とカプセル映像の動きと を3次元映像空間内にフィードバックして映し出させる 信号を信号線95R、95Lを介して送るようになって いる。また検索演算部96は、インデックスにより属性 管理されたデータベース101に接続されている。図2 に示されるように、立体視装置91ではデータグローブ 92R、92Lの動きを映像空間内で仮想腕8R、8L として映し出させ、あたかもこの仮想腕8尺、8上が映 像空間内に映し出されている各種のカプセル映像4、 5、6を取扱うような人工現実感の世界を構築してい る。すなわち、この検索者90の眼前には、図2で示す ような3次元映像空間が映し出されている。この3次元 映像空間において、検索者90は右手データグローブ9

ーブ92Lでカプセル映像4cを弾とうとしている。と のとき、検索者90の眼前には仮想腕右手8尺でカプセ ル映像4gを掴み、仮想腕左手8Lでカプセル映像4C を弾こうとしている映像が映し出されている。なお、図 1において符号7は保存エリアを示しており、この保存 エリア7は箱状をしており、この箱の中にカプセルを収 容させることができるようになっている。

【0014】次に、上述の検索者の眼前に映し出された 3次元映像空間の状況を詳述する。

【0015】図2において、枠2は情報が表示される3 次元映像空間の輪郭を仮想的に示したものである。この 3次元映像空間は、データグローブ92R、92Lを装 着した検索者90の仮想腕8R、8Lが十分に届く範囲 内に設定されている。また、この3次元映像空間内には 長方形のカード状に表されたカプセル映像3a、3b、 3 c 、3 d 、3 e と、長円状カプセル形状のカプセル映 像4a、4b、4c、4d、4e、4f、4gと、楕円 形のカプセル映像5a、5b、5c、5d、6a、6 b、6c、6d、6e、6fと、球形のカプセル映像7 a、7bとが表示されている。長方形で表されたカプセ ル映像3a、3b、3c、3d、3eは、小グループの たとえば住所録などの個人情報の検索インデックスの集 合を表示したものである。また、奥行き方向には五十音 順に分類されている。長円形のカプセル映像4a、4 b、4c、4d、4e、4f、4gのうち、同じ分類レ ベルのカプセル映像4a、4b、4c、4gが奥行きー 定の位置に、その次の分類レベルのカプセル映像4d、 4 e がそれらの奥に、さらに下位のレベルのカプセル映 像4 f がカプセル映像4 d、4 e の奥にそれぞれ表示さ れている。楕円形のカプセル映像5a、5b、5c、5 d、6a、6b、6c、6d、6e、6fにおいても同 様に情報すなわち検索インデックスの重要度に応じて重 み付けされている。枠2の右端に表示されている円形の カプセル映像7a、7bは論理演算などの情報の選択方 法や保存エリアを表す処理カプセルに設定することがで きる。上記各カプセル映像のうち、インデックスの集合 を表示するカプセル映像3a, 3b…6e, 6fはイン デックス表示体映像となり、演算情報を表示するカプセ ル映像7a,7bは演算子カプセル映像となる。

~~【0016】ここで、検索インデックスとはデータベー ス101を照合検索するための索引(インデックス)を 指し、一般にはキーワード、キー項目等の用語で理解さ れている。また、この検索インデックスはデータベース 101中に蓄積された情報から抽出された属性によって 構成されている。したがって、データベース検索ではこ の検索インデックスを情報中の索引と照合することによ り、必要な情報の集合を抽出できるようになっている。 このとき、複数の検索インデックスを論理演算により組 合せ、より正確な情報を得ることもできる。このため、 適切な検索インデックスを容易に選択できるとともに、

それらの論理演算を思い通りに行うことが重要である。 本発明では上記カプセル映像を利用してこの検索を行っ

【0017】次に、この図2を参照してカプセル映像 3、4、5、6…による検索インデックスの選択動作に ついて説明する。図2において、符号8尺は検索者の仮 想腕の右手を示しており、この仮想腕8は図1に示した ように検索者90の手に実際に装着されたデータグロー ブ92Rからの入力情報により立体映像空間内を移動 し、閉じたり開いたりという実際の人間の動作と同じ自 由な動作パターンをとることができる仮想の映像であ る。いま、この画面では仮想腕8の右手8尺はカプセル 映像4gを親指と人差し指で摘んでいる状態を表してい る。このカプセル映像4gに対する動作パターンによっ てカプセル映像 4 g で示された集合論理演算のための検 索インデックスを選択したことになる。ここでは具体的

に摘む動作を例に示したが、入力の動作は仮想腕の右手 8R全体でカプセル映像を掴んでも、指で軽くタッチし てもよい。また、本実施例では、例えば右手8Rでカブ セル映像4gを摘んだ時に、色分けされたカブセル映像 4gの色の変化、選択音、あるいは光(選択した瞬間に フラッシュが光る) によって情報選択の状態を検索者に 認識させることができ、検索インデックスの分類を容易 にしたり、誤操作に対して音や光で注意や警告を促すと とができる。

【0018】また、例えば仮想の右手8尺でカプセル映 像4gを摘んだ時に、データグローブ92Rから検索者 90の実際の右手に圧感覚を伝えるようにすることがで きる。すなわち、図19に示すように、データグローブ 92R内に圧感機構105が内蔵され、検索者90の実 際の右手からデータグローブ92Rに入力される入力情 報により圧感機構105が作動するようになっている。 【0019】たとえば、データグローブ92からの入力 情報により演算部94が仮想の右手8尺でカプセル映像 4gを摘んだと認識した場合、データグローブ92の圧 感機構105が作動して実際の右手に圧感覚が伝えら れ、検索者90は「摘む」感覚をより確実にもつことが できる。なお、圧感機構105の具体例としては、歪み ゲージにより指に掛る力を検出し、これを内部に設けら れたバルーンに与える空気圧に変換する等の方法を採用 することができる。さらに、本実施例ではカプセル映像 の検索インデックスの情報量の大小に応じてカプセルの 大きさを変化させることにより視覚的に情報の大小の判 断が即座に下せる。一方、図1に示した仮想腕の左手8 Lは、カブセル映像4cを人差し指で弾き飛ばそうとす る状態を表している。この動作によってカプセル映像4 cを画面上から削除することができる。ことでは具体的 に弾き飛ばす動作を示したが、削除の動作は指の背でカ プセル映像を払うとか掴んで枠2の外に投げ飛ばしても 50 よい。

【0020】また、上述の検索インデックスはキーワー ドのようにその内容が直接カプセル映像に表示されてい ても良く、このキーワードで示された表示情報を検索す ることもできる。この場合は例えば、キーワードの表示 された例えば2個のカプセル映像を指で直接、順々に掴 むことで、その2個のキーワードと関連のある情報をす ぐさま表示することもできる。この検索方法は、複数個 のキーワードと関連のある複雑な情報を検索する場合に は特に有効である。

手の動作パターンの一例について図3~図7を参照して 説明する。一般に手は対象物がある場合にはその対象物 を握る、摘む、弾く、選り分ける、所定位置に移動させ る等の動作を行うことができる。そしてこの対象物にカ プセル映像を用いることにより上記各動作パターンでカ プセル映像で表示された検索インデックスの集合論理演 算や検索インデックスに対する演算処理コマンドを演算 部に入力することができる。

【0022】以下にその手の動作パターンの定義の一例 を示す。図3は「握る」動作を模式的に示しており、仮 20 想腕8尺の掌にカブセル映像4を包み込む動作をとる。 このとき、カプセル映像4の位置座標はコンピュータ内 で把握されており、このカプセル映像4の座標(A)と 人差し指の先端に装着されたセンサの座標(B)と親指 の先端に装着されたセンサの座標(C)とがほぼ(A) - (B)- (C)の順に並んだ状態によりカプセル映像 4を握った状態を認識するようになっている。このとき 本実施例では、掌にあるカプセル映像4の検索インデッ クスは照合検索のために抽出され、次の検索処理のため の待機状態であると定義されている。図4は「摘む」動 作を模式的に示しており、人差し指と親指の指先に装着 されたセンサの間隔が所定量以下で、センサ間にキーワ ードのカプセル映像が存在している場合にカプセル映像 を摘んだ状態を認識するようになっている。あるいは、 立体映像を画像処理することによって認識することもで きる。図5は「弾く」という動作を模式的に示してお り、人差し指の指先に装着されたセンサが感知する指先 の移動速度あるいは加速度が所定値以上でこの人差し指 とカプセル映像が干渉している場合に、そのカプセル映 像の検索インデックスが削除されたという状態を認識す 40 るようになっている。図6(a)、(b)は「選り分け る」という動作を模式的に示している。このうち図6 (a) において、4本の指先に装着されたセンサが近接 し、仮想線分(A)- (B)とカプセル映像とが干渉し ている場合に、そのカプセル映像の検索インデックスが 排除されたという状態を認識するようになっている。ま た、図6(b)に示すように両手で囲んだ範囲内のカプ セル映像を選り分けることもできる。図7は集合の論理 演算の一例を示しており、右手8尺であるカプセル映像

では両者の検索インデックスの論理積演算を行うことを 認識するようになっている。このとき、右手8Rに検索 しようとする検索インデックスの集合のカプセル映像4 (あるいは複数のカプセル映像)をつまみ(握り)、左 手8 Lでデータベースの集合の論理演算を実行させる演 算処理コマンドの演算子カプセル映像7aをつまむ(握 る) ことにより右手8Rの中の検索インデックスに対し て所定の論理演算を実行することができる。

【0023】例えば右手8尺でカプセル映像4を摘み、 【0021】ここで、データグローブ92で認識できる 10 左手8Lでカプセル映像5を摘むことにより、カプセル 映像4が表示するインデックスとカプセル映像5が表示 するインデックスとの「OR」演算を行なうことができ る。あるいはまた演算子カプセル映像7aが「AND」 の論理演算手段を表示すると仮定した場合、左手8Lで 摘んだ演算子カプセル映像7aに対して右手8Rで摘ん だカプセル映像 4 および 5 を順次接触させることによ り、映像カプセル4および5が表示する各々のインデッ クスの「AND」演算を行なうことができる。また、検 索実行中に処理中止したりするために所定の手の動作バ ターンを定義することもでき、この場合、通常の作業で は使われない手の動作を指定することで誤操作の発生を 防ぐことができる。なお、以上の動作パターン例ではデ ータグローブを例に説明したが、手の動作パターンを把 握できる入力装置であれば、その構造はどのようなもの でもよいことは明らかである。また、立体視装置として はアイフォン以外のものを使用することももちろん可能 である。

【0024】次に、カプセル映像の検索インデックスに 時間因子が含まれている場合の効果的な検索方法につい て説明する。図8は3次元映像空間内に映し出された直 線状の時間座標軸Tを示しており、この時間座標軸Tに 沿って浮遊するようにカプセル映像4が映し出されてい る。このカプセル映像4は検索インデックスとして時間 因子を含んでおり、カプセル映像4が位置している時間 軸座標Tに該当するデータがデータベースから引き出せ るようになっている。すなわち、あるカプセル映像4が 時間軸座標Tの1990年6月の位置にあれば、そのカ プセル映像の示す検索インデックスでヒットするデータ のうち、1990年6月のデータのみが抽出される。さ らにこのカプセル映像の時間因子にある幅を与えたとき のデータを得たい場合には、図9に示したように仮想腕 の両手8尺、8 Lで時間座標軸丁を遮ることによりその 範囲(T,~T,)を網羅することができる。これによ り該当するカプセル映像の時間因子のうち、たとえば、 1989年6月~1990年12月までのデータを抽出 することができる。

【0025】ところで、この直線状の時間座標軸Tでは 軸の奥行きと時間の遡及とリニアな関係にあるので、古 い年代を検索を行う場合、手の動作が取りにくくなると 4を摘み、左手8Lで他のカブセル映像5を摘んだ状態 50 いう問題がある。そこで、図10(a)に示したように

9

時間座標軸Tを螺旋状にして映像空間の奥行き方向を有効に使うこともできる。このとき、時間座標軸Tの時間刻みは、遡及するに従って粗くすることで時間座標軸Tに年代を有効に割り当てることができる。図10aにおいてカプセル映像4は左手8Lで摘むことによって時間座標軸Tに沿って進ませることができるが、この他に例えば左手8Lで円を何回か描くことによってカプセル映像4を進ませることもできる。また、図10(b)に示すように時間座標軸Tをジクザグ状にとってもよく、さらに図10(c)に示すように時間座標軸Tをスネーク状にとっても良い。

【0026】とのように本発明は、3次元映像空間に表示されている複数のカプセル映像の中から必要な情報を直接人間の手で取捨選択できるようにしたので、現在データベース化されている様々なデータの情報検索に適用できる。例えば百科辞典検索システム、新聞検索システム、野球情報検索システム、特許検索システム、歴史検索システム、地図検索システム、医療情報検索システム、電話帳、社内組織検索システム、個人情報検索システムなど枚挙にいとまがない。

【0027】以下、図11を参照しながら百科事典検索 システムを例にとって具体的な検索方法を説明する。図 11は大分類から小分類へと複数の段階の概念を順に絞 り込んでいき、求める項目に到達するという検索方法を 概念的に示したものである。まず始めに前述した3次元 映像空間に大分類情報としてのレベル1のカプセル映像 11a、11b、11cを表示する。検索者は表示され たカプセル映像110中から自分の知りたい情報である "歴史"のカブセル映像11bを前述の方法で直接掴 む。すると画面が切り替わり、レベル2のカプセル映像 13a、13b、13cが表示される。レベル1と同様 に自分の知りたい"地域"のカプセル映像13bを選択 する。レベル1からレベル2への移行と同様に画面が切 り替わり、レベル3のカプセル映像15a、15b、1 5 cが表示され、"ヨーロッパ"のカプセル映像15 b を選択する。これまでの画面展開と同様に画面が切り替 わり、レベル4のカプセル映像16a、16b、16c が表示される。ここで自分の知りたい"ドイツ"のカブ セル映像16bを選択すると、次の画面にドイツの歴史 情報の選択項目例えば"中世"という年代のカプセル映 40 像が表示され、これらを順次自分の手で選択していくこ とによって自分の欲しい情報に到達できる。この検索イ ンデックスを選択する動作はごく短時間に実行すること ができる。

【0028】以上に述べた検索方法は各レベルの画面が 次々に展開する方法を示したが、他の方法でも検索が可 能である。大分類であるレベル1は検索の基準となるの で最初に選択する必要があるが、レベル2以下のカブセ ル映像を表示する順序は特に限定されない。例えば、次 に示す3つの順序でも同一の概念に到達することが可能 50

である。

1歴史→地域→ヨーロッパ→ドイツ→時代→中世→宗教 2歴史→時代→中世→地域→ヨーロッパ→ドイツ→宗教 3歴史→宗教→地域→ヨーロッパ→ドイツ→時代→中世 したがってレベル2以下のカプセル映像を映像を表示す る場合、図11に示すように複数のレベルを一度に表示 しても良い。また複数の選択画面を介して適当なグループ分けをして例えば図11のレベル1のみ、あるいはレベル2のみを表示しても良い。

1 【0029】次に、図12及び図13を参照して検索者の操作方法について説明する。図12及び図13において、検索順序をSTEP1~STEP6で表しているので、以下の説明もこれに従って行う。 STEP1:3次元映像空間に浮かぶように映し出され

STEP1:3次元映像空間に浮かぶように映し出された大分類であるレベル1のカプセル映像の中から検索しようとしている概念を示すカプセル映像を選択して手、例えば左手8Lで掴む。手で掴んだカプセル映像を例えば空間の右側に設けられた保存エリア7に移動させる(図12(a)参照)。

20 STEP2:レベル2のカブセル映像の中から自分が必 要な概念を示すカプセル映像を選択して左手8Lで掴 み、保存エリア7へ移動させる(図12(b)参照)。 STEP3:レベル3のカプセル映像の中から自分が必 要な概念を示すカプセル映像を選択して左手8Lで掴 み、保存エリア7へ移動させる(図12(c)参照)。 STEP4:レベル4のカプセル映像の中から自分が必 要な概念を示すカプセル映像を選択して左手81で掴 み、保存エリア7へ移動させる(図13(a)参照)。 STEP5:レベル5のカプセル映像の中から自分が必 要な概念を示すカプセル映像を選択して左手8Lで掴 み、保存エリア7へ移動させる(図13(b)参照)。 STEP6:次に、選択したカプセル映像が集まってい る保存エリア7から余分なカプセル映像を左手8 Lで弾 き飛ばし(図13(c)参照)、保存エリア7に残った 選択後のカプセル映像を新たに表示された年表を示した 時間座標軸T上の自分の指定する時間(時期)の位置に 持ってくる(図14(a)参照)。なお、図13(c) において、保存エリア 7 から余分のカプセル映像を弾き 飛ばすのは、その後の検索作業を明瞭かつ簡単にするた めである。

【0030】ととで中世の情報が必要な場合は、西暦1000年の位置に選択したカプセル映像を持ってくればよい(同図(a)参照)。また、西暦500~1500年の範囲の情報が必要な場合は、左手8Lで西暦500年、右手8Rで西暦1500年を掴んで範囲を示せばよい(同図(b)参照)。表示する時点が決まれば、そこで求めていた歴史的な事実を所定の出力形式で表示させることができる。これにより一連の検索作業が終了する。なお、表示する範囲がある場合は、さらに3次元映像空間が展開されて詳しく検索していくことになる。処

理終了の合図として、手を裏返したり、カプセル映像を押しやったりあるいは"終了"を表したカプセル映像を掴むなどの動作を行えばよい。

11

【0031】以上は歴史上の事実を検索する例であるが、たとえば生物の進化の過程を検索する場合、たとえば表示領域の左右方向に時間軸をとれば、手を左右に送る動作をすることで過去あるいは未来(予想になる)の情報を検索できる。また、表示領域の奥行き方向に時間軸を設定すれば、手で呼び込む(あるいは送り出す)操作によって上述のような時間座標軸に沿って時間因子に 10対する検索が直接的かつ容易に行える。情報が時系列的な因子を含まない情報であれば、その座標軸に「重要度」を適用して、座標軸に沿ってその座標位置により重み付けされた情報が表示されるようにすれば良い。また、関連する情報の集合がいくつかある場合には、手で掴んだ情報に関連する情報だけを表示し直すこともできる。とれにより大量の情報を取り扱う場合の混乱を防止できる。

【0032】次に、図15~図16に同じレベルにある カプセル映像同士の集合論理演算で絞り込みを行う検索 20 方法について説明する。図15 (a)は、図13 (a) のSTEP4と同様の状態からたとえば"米国"のカブ セル映像50を取り出し、すでに"歴史"カプセル映像 54が選択してある保存エリア51に移動した後、"日 本"のカプセル映像53ならびに"ドイツ"のカプセル 映像52を選んで保存エリア51に入れた状態を示して いる。次にこの状態から図13(c)のSTEP6と同 様に不必要なカプセル映像を弾き飛ばして"米国"のカ プセル映像50と"日本"のカプセル映像53と"ドイ ツ"のカプセル映像52の3つのカプセル映像を表示さ せる。 ここで、同図 (b) に示したように "日本" のカ プセル映像53と"ドイツ"のカプセル映像52を右手 8尺で掴み、その2つのカプセル映像52、53を接触 させる。この動作は2つのカプセル映像52、53の論 理積(AND演算)を表し、この2つのカプセル映像5 2、53に共通の情報が次のステップで検索できる。さ らに接触させた2つのカプセル映像52、53を右手8 Rで掴んでおき、左手8Lで"米国"のカプセル映像5 ○を掴むことで左右に掴んだカプセル映像の論理和(○) R演算)を表すことができる。すなわち図15(b)に 示した状態は、「"日本"のカプセル映像53と"ドイ ツ"のカプセル映像52に共通した情報」と「"米国" のカプセル映像50の情報」との集合した情報を取り出 すことを指示していることになる。もちろん、カプセル 映像52、53を接触させる動作をカプセル映像52、 53の倫理和とし、さらにカプセル映像50を掴む動作 を論理積として定義することも可能である。このように 複数のカプセル映像をまとめて掴むという2種類の動作 により論理和と論理積とを簡単に表示でき、また検索対 象の集合の指定や変更も容易に行える。

【0033】次に、図16によって排他的論理和の検索動作を説明する。まず、上述した検索方法によって"生物"→"植物"→"花"の順にカプセル映像を選択して保存エリアに入れる。次に"植物"の中から"木"を選択して保存エリアに入れる。この保存エリアから左手8Lで"花"のカプセル映像61を掴みだし、次に右手8Rで"木"のカプセル映像63を持ってきて"花"の助作は排他的論理和を表し、"木"に咲かない"花"の動作は排他的論理和を表し、"木"に咲かない"花"あるいは"花"の咲かない"木"を意味している。この他にもカプセル映像を掴んでそれを裏返す動作で否定を表すことができる。この実施例はこのように掴んだカプセル映像を接触したり、放したり、裏返したりという自然な動作で情報の検索が行えるものである。

【0034】図17は、本発明の他の実施例による検索 方法の概略図である。図17において、五十音順あるい はアルファベット順の用語辞書70が3次元映像空間に 映し出されている。辞書をひこうとする検索者は手8で 映像である辞書の表面に触れてその頁をパラバラとめく るように画面をスクロールすることができる。この場 合、左手と右手をたたくことによって頁をめくるように 画面をスクロールすることもできる。そして求める語句 やトピックスがあった場合にはその語句を表示したアイ コンを辞書からつかみ出すことによって検索対象をダイ レクトに検索することができる。なお、この辞書の各頁 のすべての語句に相当する部分にはアイコン72が埋込 んであり、このアイコン72はカプセル映像と同様に情 報のインデックスとしての機能を果たすことができる。 このようにさまざまなジャンルの用語辞書を用意してお いてこの方法による検索を行うと、従来のように何冊か の重い辞書をいちいち持ち運ぶ必要がないので人間の疲 労度を和らげる検索方法となる。

【0035】図18は、本発明の他の実施例による検索方法のうち、カブセル映像に表示されていないキーワードを新たに入力する手段を示している。この入力手段80は、空間に表示されたペン81の形状をしており、操作者は仮想腕8R(8L)でペン81を掴めるようになっている。このとき握った指の間隔を狭めることによってインクが放出され、空間上に文字を描くことができる。新たにキーワードを作成する場合は、データベースを属性管理するために予め設けられた既設の対応インデックスが存在していることが条件となる。

【0036】このように空間上に文字あるいは図形を描けることを利用して本発明による情報検索装置を幼児の教育用の機器として使うことも可能である。この場合、幼児やお年寄りを含む幅広い年齢層の人々に情報検索やコンピュータグラフィックスの世界へのインタフェースを提供することができる。

(10037) また、空間に使用者の好みに合ったキーボ 50 ードを表示し、前記手の動き(指の動き)を検出する装

置で入力ができるように構成すれば、現在規格の異なる 様々なキーボードの中から自分に最適のキーボードを使 って入力を行える。本発明では情報検索の際に従来のキ ーボード操作も併用することができる。

【0038】なお、図1において、検索者90の両手に はめたデーダグローブ92R、92Lによって検索者9 0の手の動作バターンを検出し、これを入力情報とした 例を示したが、検索者90の手の動作パターンに限らず 検索者の頭110の動作パターンを立体視装置91を支 持するヘッドバンド112により検出してこれを入力情 10 報とすることもできる。あるいはまた、検索者90の足 の動作パターンを提出してもよい。

【0039】さらに、検索者90の手または頭の動作バ ターンをTVカメラ100で検出し、これを入力情報と して演算部94に送ることもできる。

【0040】また、図1において、検索者90が装着し たスキーゴーグル状の立体視装置91によって検索者9 0の眼前に3次元映像空間を映し出した例を示したが、 これに限らず例えば図20に示すように、検索者90が 頭110からわずかに離れた位置に一対のプライベート アイ114を装着し、このプライベートアイ114を用 いて両眼に情報を投影することによって3次元映像空間 を映し出しても良い。プライベートアイ114を用いた 場合は、頭110に対する圧迫感を減少させることがで きる。また、3次元映像空間に写し出されるカプセル映 像は、そのカプセルの意味する内容などに応じて任意の 形状に設定することもできる。

【0041】また、図1および図2において、検索者9 0が立体視装置91を装着することによって3次元映像 りに検索者90が二次元視装置116を装着して二次元 映像空間を映し出しても良い。二次元視装置116を装 着した場合は、仮想の左手8 L および右手8 R、および 各種カプセル映像3、4、5、6、7が二次元映像空間 内に映し出される。

【0042】次に図21により本発明による情報検索装 置の他の実施例について説明する。図21において、C RTのような平面ディスプレイ画面(表示部)121上 に、カプセル映像(インデックス表示体映像)124, 125, 126が表示されている。これらカプセル12 4.125.126はデータベースを属性管理するイン デックスの集合を表わしている。

【0043】また、画面121に表示されたカプセル映 像124, 125, 126に対して、画面121上か ら、実際の右手140に把持されたタッチペン141を 接触させ、カプセル映像124, 125, 126に対し て所定の動作パターンを行なわせるための入力情報を入 力することができる。例えばタッチペン141をカプセ ル映像125にタッチし、タッチペン141をカプセル 映像124側に移行させることによって、カブセル映像 50 演算部が所定のインデックス表示体映像が表示するイン

125をカプセル映像124側にもってきて互いに重ね 合せることができる。

【0044】すなわち、平面ディスプレイ画面121は 演算部130に接続され、この演算部130においてタ ッチペン141から入力された入力情報を認識し、画面 121上にカプセル映像124, 125, 126の動き を映し出す。同時に演算部130では、タッチペン14 1から入力された入力情報に基づいてカプセル映像12 4, 125, 126が表示するインデックスの集合演算 を行なう。演算部130の演算結果は検索演算部131 に入力され、検索演算部131からデータベース132 に検索データが入力される。

【0045】図21において、例えばタッチペン141 を用いてカプセル映像125をカプセル映像124側に もってきて互いに重ね合せた場合、カプセル映像124 と125の論理積を表し、演算部130においてカプセ ル映像124と125のAND演算を行なわせることが できる。これにより、カプセル映像125と125が表 示する各々のインデックスの共通した情報をデータベー ス132から取出すことができる。

【0046】次に図22により、情報検索装置の更に他 の実施例について説明する。図22において、図21に 示す部分と同一部分には同一符号を符して詳細な説明は 省略する。

【0047】図22において、右手140でコード14 4 a を有する右手用マウス144を持ち、操作板(図示 せず)上をすべらせてカプセル映像148に対して所定 の動作パターンを行なわせる。また左手142でコード 146aを有する左手用マウス146を待ち、操作板上 空間を映し出した例を示したが、立体視装置91の代わ 30 をすべらせてカプセル映像150に対して所定の動作バ ターンを行なわせる。そして、例えば2つのカプセル映 像148と150を互に重ね合せる。

> 【0048】 この場合、右手用マウス144のコード1 44aおよび左手用マウス146のコード146aは、 演算部130に接続され、この演算部130において右 **手用マウス144および左手用マウス146から入力さ** れた入力情報を認識し、画面121上にカプセル映像1 48、150の動きを移し出す。同時に演算部130で は右手用マウス144および左手用マウス146から入 40 力された入力情報に基づいてカプセル映像148、15 0 が表示するインデックスの集合演算を行なう。演算部 130の演算結果は検索演算部131に入力され、検索 演算部131からデータベースに検索データが入力され る。

[0049]

【発明の効果】以上に説明したように本発明によれば、 検索者がキーボードの代わりに立体映像空間内または二 次元空間内のインデックス表示体映像を直接操作し、そ のときの身体の動作パターンにより入力情報を認識し、

15

16

デックスの集合演算を行ってデータベースの照合検索を 行うため、キーボード等の従来の入力装置の操作に慣れ ていない一般の人でもデータベース等の大量の情報の中 から自分の希望する検索対象を容易かつ精度良く取り出 すことができるという効果を奏する。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明による情報検索装置により映し出される 3次元映像空間の一実施例と検索者との係わりを仮想的 に示した説明図。

【図2】図1に示した情報検索装置により映し出された 10 3次元映像空間を示した概念図。

【図3】手の動作バターンの一例を示した説明図。

【図4】手の動作バターンの一例を示した説明図。

【図5】手の動作パターンの一例を示した説明図。

【図6】手の動作バターンの一例を示した説明図。

【図7】手の動作バターンの一例を示した説明図。

【図8】3次元映像空間内での時間座標軸Tの概念を示した説明図。

【図9】3次元映像空間内での時間座標軸Tの概念を示した説明図。

【図10】3次元映像空間内での時間座標軸Tの概念を示した説明図。

【図11】本発明による一実施例である百科事典検索システムの概念の一例を示した階層図。

【図12】図11に示した検索システムの検索手順を示 した説明図。

【図13】図11に示した検索システムの検索手順を示した説明図。

【図14】図13(c)に示した検索結果の内容を時間*

*座標軸Tによりさらに検索する手順を示した説明図。

【図15】集合論理演算を行う動作の一例を示した説明図.

【図 1 6 】集合論理演算を行う動作の一例を示した説明図。

【図17】本発明による他の実施例として語句サーチの 一例を示した説明図。

[図18] 本発明による他の実施例として3次元映像空間に文字を書く動作を示した説明図。

10 【図19】データグローブに内蔵された圧感機構を示す 図。

【図20】頭に装着されたプライベートアイを示す図。

【図21】カプセル映像を表示する平面ディスプレイ画面を示す図。

【図22】カプセル映像を表示する他の平面ディスプレイ画面を示す図。

【符号の説明】

1 3次元立体映像空間

3~6 カプセル映像

20 8 R 仮想腕右手

8 L 仮想腕左手

90 検索者

91 立体視装置

92 入力装置 (データグローブ)

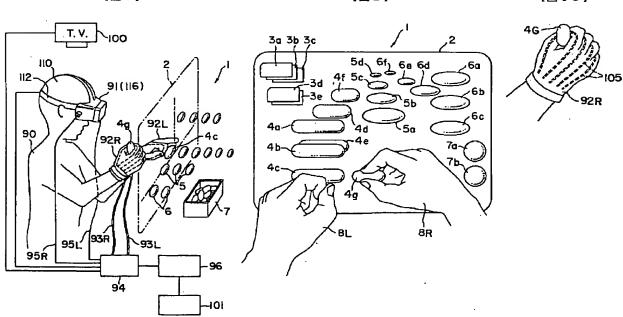
100 TVカメラ

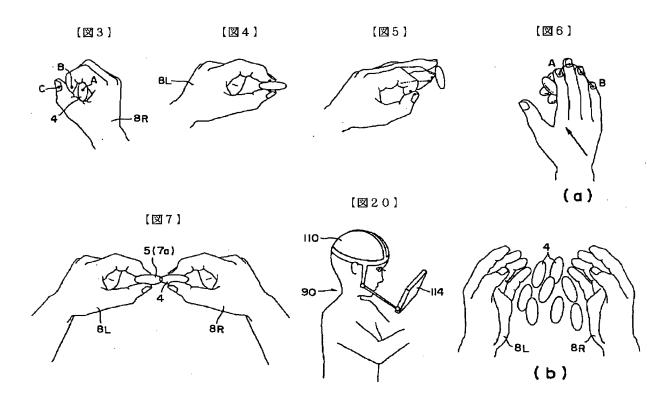
101 データベース

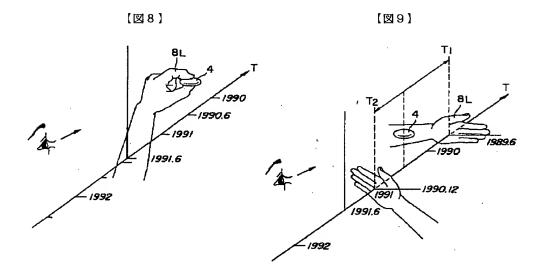
112 ヘッドバンド

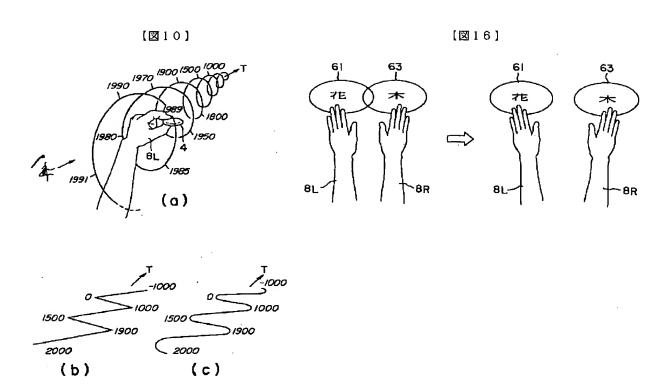
121 平面ディスプレイ画面

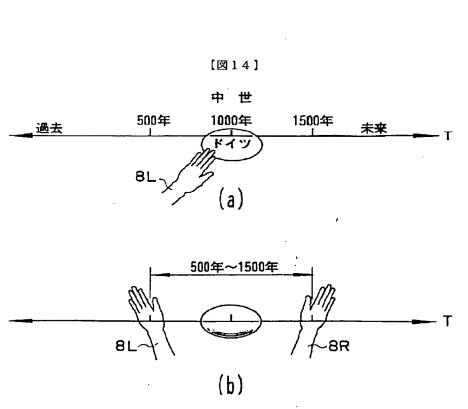
141 タッチペン



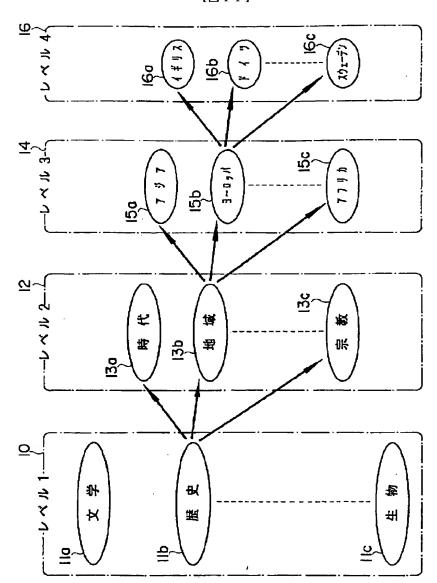






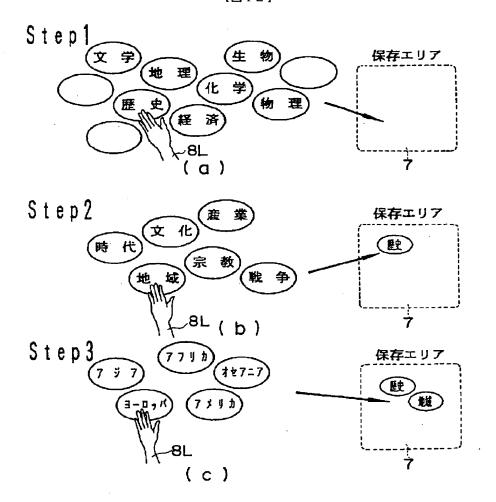


【図11】

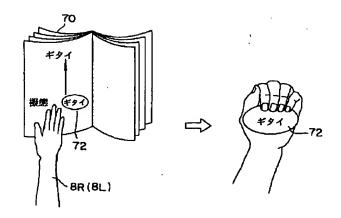


,

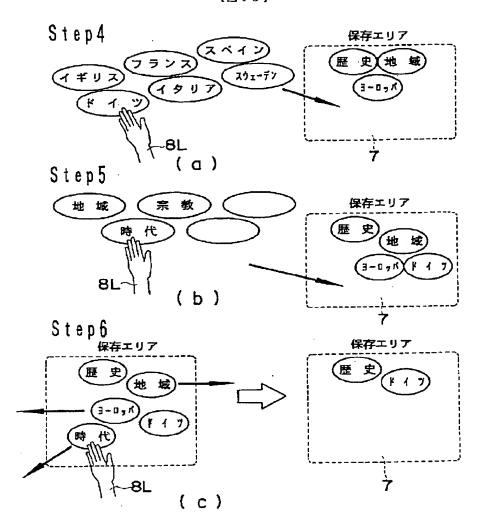
[図12]

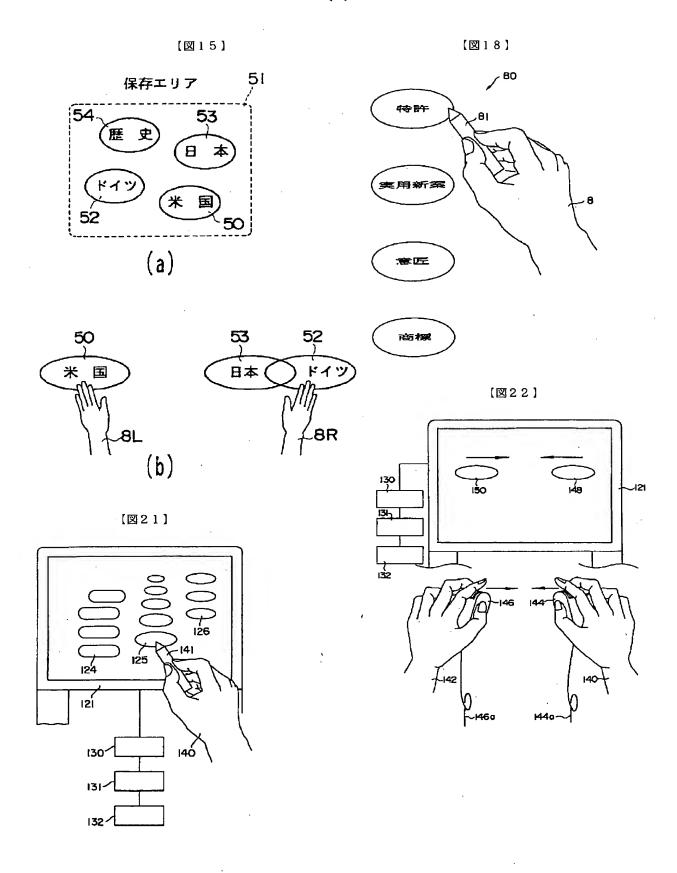


【図17】



[図13]





【公報種別】特許法第17条の2の規定による補正の掲載

【部門区分】第6部門第3区分

【発行日】平成12年11月24日(2000.11.24)

【公開番号】特開平5-189484

【公開日】平成5年7月30日(1993.7.30)

【年通号数】公開特許公報5-1895

【出願番号】特願平4-182660

【国際特許分類第7版】

G06F 15/40 500

(FI)

G06F 15/40 500

【手続補正書】

【提出日】平成11年6月24日(1999.6.24)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】特許請求の範囲

【補正方法】変更

【補正内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】データベースを属性管理するインデックスの集合を検索者の視界内の立体映像空間内にインデックス表示体映像により表示して視覚的にインデックスの集合を認識させる立体視装置と、

インデックス表示体映像に対する検索者の身体の動作バターンを入力情報として検出し上記立体映像空間内に身体の動作バターンを表示する入力装置と、

この入力装置を介して入力された身体の動作バターンに よる入力情報を認識し、動作バターンに対応するインデックス表示体映像とともに表示されたインデックスを選択し、動作バターンに対応して選択されたインデックス の集合演算を行なうことにより上記データベースの照合 検索を行なう演算部とを備え、

インデックス表示体映像は検索者の身体の動作パターン、 に対応して立体映像空間で移動可能となっており、イン デックスのインデックス情報は立体映像空間内のインデックス表示体映像の位置に対応して変化することを特徴 する情報検索装置。

【請求項2】入力装置は検索者の手の動作バターンを入力情報として検出し、立体視装置の立体映像空間内に手の動作バターンを表示することを特徴とする請求項1記載の情報検索装置。

【請求項3】入力装置は検索者の頭の動作バターンを入力情報として検出し、立体視装置の立体映像空間内に頭の動作バターンを表示することを特徴とする請求項1記載の情報検索装置。

【請求項4】立体視装置は立体映像空間内に設定された時間座標軸にインデックス表示体映像を表示し、演算部は所定のインデックス表示体映像が表示するインデックスの集合演算を時系列により行なうことを特徴とする請求項1記載の情報検索装置。

【請求項5】入力装置は検索者の身体に直接装着された 装着装置となっており、この入力装置は身体の動作パタ ーンを入力情報として検出することを特徴とする請求項 1記載の情報検索装置。

【請求項6】装着装置は検索者の手に装着された一対の データグローブであることを特徴とする請求項5記載の 情報検索装置。

【請求項7】データグローブは、インデックス表示体映像に対する所定の動作パターンに対応する検索者の手に対する圧力を検知する圧感機構を有することを特徴とする請求項6記載の情報検索装置。

【請求項8】入力装置は検索者の動作パターンを検出するTVカメラであることを特徴とする請求項1記載の情報検索装置。

、【請求項9】データベースを属性管理するインデックスの集合を検索者の視界内の立体映像空間内にインデックスカプセル映像によりする表示とともに、論理演算手段の集合を演算子カプセル映像により表示して視覚的にインデックスの集合と論理演算手段の集合を認識させる立体視装置と、

インデックスカブセル映像と演算子カプセル映像に対する検索者の身体の動作パターンを入力情報として検出し上記立体映像空間内に身体の動作パターンを表示する入力装置と、

この入力装置を介して入力された身体の動作パターンに よる入力情報を認識し、動作パターンに対応するインデックスカプセル映像とともに表示されたインデックスと 演算子カプセルとともに表示された論理演算手段を選択 し、選択された論理演算手段を用いて選択されたインデ

特開平5-189484

ックスの集合演算を行なうことにより上記データベース の照合検索を行なう演算部とを備え、

インデックスカプセル映像は検索者の身体の動作パター ンに対応して立体映像空間で移動可能となっており、イ ンデックスのインデックス情報は立体映像空間内のイン デックスカプセル映像の位置に対応して変化することを 特徴する情報検索装置。